

Bending moment sensor

Patent number: EP1189047
Publication date: 2002-03-20
Inventor: PENZAR ZLATKO DR RER NAT (DE); PORTH WOLFGANG (DE); IRION JUERGEN (DE); RASSLER ANDREA (DE)
Applicant: SIEMENS AG (DE)
Classification:
- international: G01L1/22; G01G3/14
- european: G01L1/22B
Application number: EP20010122250 20010917
Priority number(s): DE20011035686 20010717; DE20002016329U 20000919

Also published as:

US 2002035875 (A1)
E P1189047 (A3)
DE 10135686 (A1)

Cited documents:

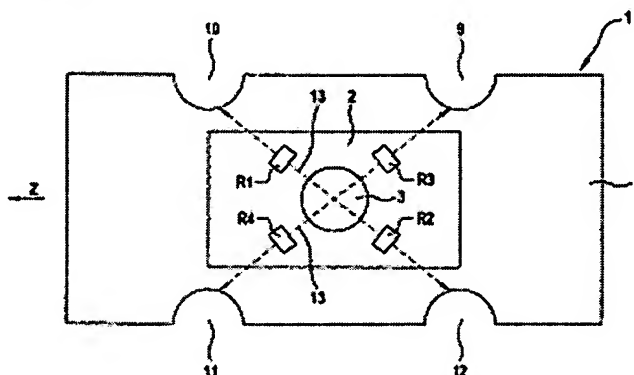
US 3320569
DE 19627385
US 4065962
DE 19843579

[Report a data error here](#)

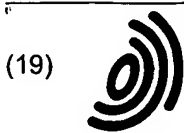
Best Available Copy

Abstract of EP1189047

Bending moment sensor has a strain sensitive resistance bridge with the resistance gauges attached directly to the component that is to undergo bending. The resistances (R1-R4) are arranged on the component (1) in a circular fashion with the resistances of each bridge arm (R1, R2; R3, R4) arranged diagonally to each other. Typically the sensors used are thick layer resistances. To increase the reliability of the measurements semi-circular openings are included in the edges of the test piece.

Fig. 1

Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide



(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(43) Veröffentlichungstag:
20.03.2002 Patentblatt 2002/12

(51) Int Cl.7: G01L 1/22

(21) Anmeldenummer: 01122250.2

(22) Anmeldetag: 17.09.2001

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU
MC NL PT SE TR
Benannte Erstreckungsstaaten:
AL LT LV MK RO SI

(30) Priorität: 17.07.2001 DE 10135686
19.09.2000 DE 20016329 U

(71) Anmelder: SIEMENS AKTIENGESELLSCHAFT
80333 München (DE)

(72) Erfinder:
• Penzar, Zlatko, Dr. rer. nat.
60529 Frankfurt (DE)
• Porth, Wolfgang
60388 Frankfurt (DE)
• Irion, Jürgen
29378 Wittingen (DE)
• Rassler, Andrea
61449 Steinbach (DE)

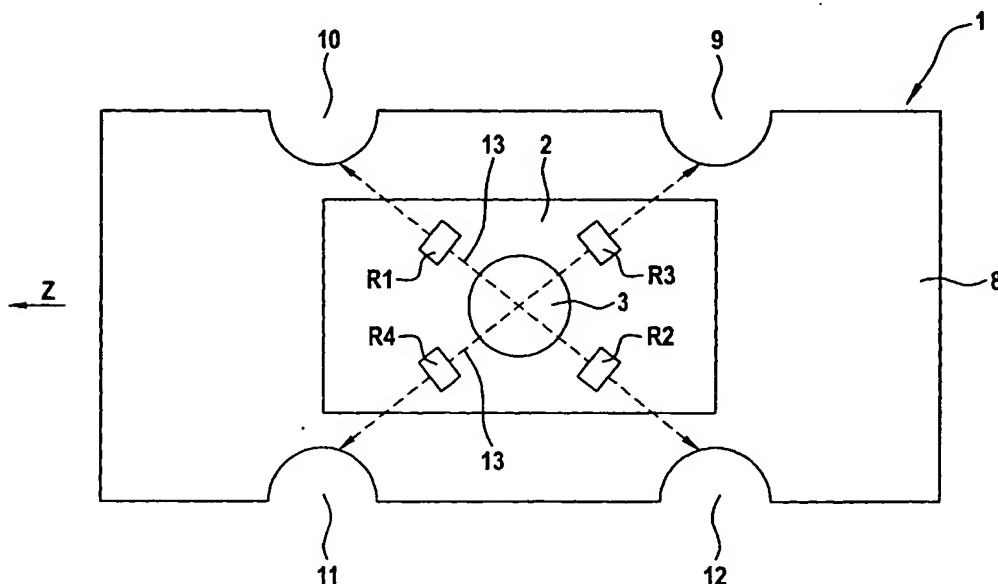
(54) Biegemomentsensor

(57) Die Erfindung betrifft einen Biegemomentsensor, mit einer dehnungsempfindlichen Widerstände aufweisenden Brückenschaltung, wobei die dehnungsempfindlichen Widerstände unmittelbar auf einem Bauteil angeordnet sind, an welchem zwischenträgerfrei direkt Biegekräfte angreifen, wobei bei Biegung des Bauteiles ein der Dehnung der Dickschichtwiderstände entsprechendes elektrisches Signal an der Brückenschaltung abnehmbar ist.

Bei einem Biegemomentsensor, bei welchem bei

variierender Biegelast die Erzeugung eines fehlerfreien Brückensignales gewährleistet ist, sind die dehnungsempfindlichen Widerstände (R1, R2, R3, R4) auf dem Bauteil (1) kreisähnlich angeordnet, wobei die Widerstände eines Brückenastes (R1, R2; R3, R4) diagonal zueinander jeweils in einer Position (r_0) angeordnet sind, in welcher die Widerstandsänderung jedes Widerstandes (R1, R2, R3, R4) unter Biegung gleiche Betragswerte einnimmt, und das an der Brückenschaltung abnehmbare Ausgangssignal (U_Q) nur von dem Biegemoment abhängig ist.

Fig. 1



Beschreibung

[0001] Die Erfindung betrifft einen Biegemomentsensor, mit einer dehnungsempfindlichen Widerstände aufweisenden Brückenschaltung, wobei die dehnungsempfindlichen Widerstände unmittelbar auf einem Bauteil angeordnet sind, an welchem zwischenträgerfrei direkt Biegekräfte angreifen, wobei bei Biegung des Bauteiles ein der Dehnung der Dickschichtwiderstände entsprechendes elektrisches Signal an der Brückenschaltung abnehmbar ist.

[0002] An sich bekannte Biegemomentsensoren weisen Brückenschaltungen auf, welche mit Hilfe von dehnungsempfindlichen Dickschichtwiderstände gebildet sind, die unmittelbar auf einem auf Biegung zu belastenden Bauteil angeordnet sind. Die Widerstände der Brückenschaltungen sind außerhalb der Erstreckungsrichtung einer für Biegebelastung neutralen Phase des Bauteiles angeordnet und weisen zu dieser einen vorgegebenen Abstand und einen vorgegebenen Winkel auf.

[0003] Beim Anliegen örtlich variierender Biegemomente treten aber bei den Widerständen unterschiedliche Widerstandsänderungen und zusätzlich Torsionsinflüsse auf, die das Meßergebnis verfälschen.

[0004] Der Erfindung liegt somit die Aufgabe zugrunde, einen Biegemomentsensor anzugeben, bei welchem bei variierender Biegelast die Erzeugung eines fehlerfreien Brückensignales gewährleistet ist.

[0005] Erfindungsgemäß wird die Aufgabe dadurch gelöst, daß die dehnungsempfindlichen Widerstände auf dem Bauteil annähernd kreisähnlich angeordnet sind, wobei die Widerstände jedes Brücken zweiges diagonal zueinander in einer Position angeordnet sind, in welcher die Widerstandsänderung unter Biegelast gleiche Betragswerte annimmt und das an der Brückenschaltung abnehmbare Ausgangssignal nur von dem Biegemoment abhängig ist.

[0006] Die Erfindung hat den Vorteil, daß die durch unterschiedliche Dehnungswerte in Bestromungsrichtung der Widerstände hervorgerufenen Signaländerungen nicht in einer Verschaltung kompensiert werden müssen, sondern allein durch die Platzierung der Widerstände korrigiert werden.

[0007] In einer Weiterbildung sind die dehnungsempfindlichen Widerstände der Brücken zweiges außerhalb einer, auf der Oberfläche des Bauteiles verlaufenden Ausnehmung im Randbereich dieser Ausnehmung, diese umfassend, angeordnet.

[0008] Dies hat den Vorteil, daß das Signalverhalten des Biegemomentsensor auf einfache Weise erhöht werden kann. Aufgrund der Ausnehmung überlagern sich die am Trägerelement angreifenden mechanischen Spannungen, wobei die Dehnung in den Haupttrichtungen (longitudinal, transversal) einen ungleichen Betrag aufweisen, wodurch das abgegriffene Meßsignal an der Brückenschaltung in einfacher Weise erhöht werden kann.

[0009] Lastinduzierte Änderungen der Widerstand-

werte lassen sich in besonders einfacher Weise korrigieren, wenn das Bauteil in seinem Randbereich radiale Einbuchtungen sowie die Ausnehmung radiale Bereiche aufweist, wobei je eine radiale Einbuchtung sowie ein radialer Bereich der Ausnehmung einem Widerstand zugeordnet sind, welcher auf einer Verbindungslinie des ersten Radius der Einbuchtung und eines zweiten Radius der Ausnehmung angeordnet sind.

Ist die Ausnehmung kreisförmig ausgebildet, ist jeder Widerstand radial mit annähernd gleichen Winkelabständen um die Ausnehmung angeordnet. Das heißt, die Widerstände befinden sich im gleichen Abstand zur Mitte der Bohrung.

[0010] Durch die Ausnehmung wird das Signalverhalten des Sensors ohne komplexe Änderung der Wellengeometrie einfach erhöht. Ein solcher Sensor ist für die Massenproduktion geeignet, da er kosten- und zeitgünstig herstellbar ist.

[0011] Vorteilhafterweise sind die auf dem Metallbauteil angeordneten Widerstände als Dickschichtwiderstände ausgebildet, wobei die Empfindlichkeit der zur Herstellung der Widerstände verwendeten Widerstandspasten bezüglich einer Längs- und Querdehnung unterschiedlich sind. Auch dadurch wird eine Erhöhung des Signalverhaltens des Sensors erreicht.

[0012] In einer Weiterbildung der Erfindung sind die Dickschichtwiderstände zur Messung der Biegung in einer Ebene angeordnet. Es ist aber auch möglich, die Dickschichtwiderstände in einer oder mehreren Ebenen anzuordnen.

[0013] Vorteilhafterweise können auch zwei Brückenschaltungen verwendet werden, wobei die Widerstände der ersten Brückenschaltung in einer Position $r_1 < r_0$ und die Widerstände der zweiten Brückenschaltung in einer Position $r_2 > r_0$ angeordnet sind, wobei die Positionen r_1 und r_2 betragsmäßig dieselbe Differenz zur Position r_0 aufweisen.

[0014] Die Erfindung läßt zahlreiche Ausführungsformen zu. Eine davon soll anhand der in der Zeichnung dargestellten Figuren näher erläutert werden.

[0015] Es zeigt:

Figur 1: Draufsicht auf ein auf Biegung zu beanspruchendes erfindungsgemäßes Bauteil

Figur 2: Anordnung des dehnungsempfindlichen Widerstandes auf dem Bauteil nach Figur 1

Figur 3: mechanische Belastung des Bauteiles

Figur 4: Spannungsverlauf in der Brückenschaltung

[0016] Gleiche Merkmale sind mit gleichen Bezugszeichen gekennzeichnet.

[0017] In Figur 1 ist ein Biegemomentsensor dargestellt. Auf einer auf Biegung zu beanspruchenden Welle 1, welche aus Stahl oder einer Stahlegierung besteht und quaderförmig ausgebildet ist, sind identisch aufgebaute Dickschichtwiderstände R1, R2, R3, R4 angeordnet. Die Widerstände R1, R2, R3, R4 sind Figur 4 entsprechend zu einer Brückenschaltung verknüpft.

[0018] Die Widerstandsbrücke ist in ihrer gesamten Ausdehnung auf einem Dielektrikum 2 angeordnet, welches direkt ohne einen Zwischenträger auf dem Bauteil 1 aufliegt. Ein Schnitt durch einen dehnungsempfindlichen Widerstand R1 ist in Figur 2 dargestellt.

[0019] Wie aus Figur 2 hervorgeht, befinden sich auf dem Dielektrikum 2 elektrische Leiterbahnen 5, die durch eine Leiterbahnschicht gebildet sind. Zwischen diesen Leiterbahnen 5 erstreckt sich eine elektrische Widerstandsschicht 9, die den als Dehnungsmeßstreifen ausgebildeten Widerstand R1, R2, R3 oder R4 bildet. Den Abschluß bildet eine Passivierungsschicht 6, die nur den als Kontaktfläche 7 dienenden Teil mindestens einer Leiterbahn 5 unbedeckt läßt und zur elektrischen Kontaktierung des Widerstandes R1 dient.

[0020] Der beschriebene Dehnungsmeßstreifen wird in Dickschichttechnologie unmittelbar auf dem Träger 1 hergestellt.

[0021] Um eine innige Verbindung des Dielektrikums 2 mit dem Bauteil 1 herzustellen, wird das Dielektrikum 2 in Drucktechnik mittels einer nicht leitenden Paste auf der Welle 1 aufgetragen. Die Paste enthält dabei eine Glasfritte, die bei geringerer Temperatur schmelzbar ist als das Material der Welle 1. Nach Aufbringen der Paste wird ebenfalls in Siebdrucktechnik eine leitende Schicht aufgebracht, die die Leiterbahn 5 und die Kontaktfläche 7 bildet, auf welcher wiederum die Widerstände R1, R2, R3, R4 bildende, strukturierte Widerstandsschicht 4 angeordnet ist. Die so vorbereitete Welle 1 wird in einem Hochtemperaturprozess bei einer Temperatur von etwa 750 bis 900 °C wärmebehandelt. Dabei versintert die Glasschicht mit der Oberfläche des Stahls der Welle 1. Bei diesem Aufsintern werden zwischen dem Dielektrikum 2 und der Welle 1 Oxidbrücken gebildet, die eine unlösbare Verbindung zwischen Welle 1 und Dielektrikum 2 gewährleisten, wodurch eine stark innige Verbindung zwischen beiden erreicht wird.

[0022] Wie aus Figur 1 ersichtlich weist die Welle 1 eine rechteckige Oberfläche 8 auf, wobei mittig eine kreisförmige Öffnung 3 ausgebildet ist, welche die Welle 1 vollständig durchsetzt.

[0023] Der Rand des Bauteiles 1 weist in seiner Längserstreckung beidseitig jeweils zwei halbkreisförmige Randausnehmungen 9, 10 bzw. 11, 12 auf, wobei die Ausnehmungen 10 und 11 sowie 9 und 12 gegenüberliegend angeordnet sind. Die Radien der Randausnehmungen 9, 10, 11, 12 entsprechen annähernd dem Radius der Öffnung 3.

Die Dehnungsmeßstreifen R1, R2, R3, R4 sind auf jeweils einer vom Mittelpunkt der Öffnung 3 ausgehenden Linie 13 angeordnet, wobei die Linie 13 die gedachte Verbindung zwischen dem Radius einer Randausnehmung 9, 10, 11, 12 und den Radius der Öffnung 3 darstellt.

Aufgrund der Öffnung 3 und der Randausnehmungen 9, 10, 11, 12 treten auf der Oberfläche der Welle 1 bei Beanspruchung auf Biegung entlang einer gedachten Mittellinie Z zwei Hauptdehnungen mit unterschiedli-

chem Betrag auf, welche aus Sicht des jeweiligen Dickschichtwiderstandes R1 bis R4 einer longitudinalen Dehnung und einer transversalen Dehnung entsprechen.

5 [0024] Wie Figur 3 zu entnehmen ist, betrachtet man dabei die Welle 1 als Biegebalken, welche auf einer Seite fest eingespannt ist. Ausgehend davon, bildet dabei die in Figur 3 dargestellte X-Achse eine biege-
10 weiche Achse, während die in Y-Richtung weisende Achse eine biegesteife Achse ist. Die Wellenachse Z entspricht dabei gleichzeitig der hinsichtlich der Biegebelastung neutralen Phase der Welle 1.

Gemäß Figur 1 sind die einen Brücken-
15 zweig bildenden Widerstände R1 und R2 bzw. R3 und R4 beidseitig zur neutralen Phase angeordnet. Da alle Widerstände R1 bis R4 mit demselben radialen Abstand um die Ausnehmung 3 positioniert sind, weisen sie betragsmäßig alle denselben Abstand zur neutralen Phase auf, unter-
20 scheiden sich aber in ihrer Winkelstellung zur neutralen Phase.

[0025] Die Widerstände R1, R2, R3, R4 sind dabei gemäß Figur 4 elektrisch zu einer Brückenschaltung verschaltet.

25 [0026] Die Widerstände verhalten sich bei örtlich variierender Biegebelastung unterschiedlich, wobei es eine Position zum Mittelpunkt der Öffnung 3 gibt, bei welchem die Widerstandsänderung in allen Widerständen R1, R2, R3, R4 gleich ist. Dies gilt für jede beliebige Biege-
30 last um die biegesteife Achse.

[0027] Bei einer allgemeinen Biegebelastung (Mo-
35 ment und Momentengradient) um die biegesteife Achse (Y-Achse) ergibt sich, dass bei der Entfernung r_0 der Widerstände R1 und R3 zur Mitte der Öffnung 3 die Widerstandsänderungen ΔR_1 und ΔR_3 gleiche Werte errei-
40 chen.

[0028] Für die Widerstandsänderungen ΔR_2 und ΔR_4 gilt:

$$\Delta R_2 = -\Delta R_3 \text{ und } \Delta R_4 = -\Delta R_1 \quad (1)$$

45 [0029] Bei einer Verschaltung gemäß Figur 4 ergibt sich ein Brückensignal

$$U_Q = U \cdot \frac{1}{4R} (\Delta R_1 + \Delta R_3 - \Delta R_2 - \Delta R_4) \quad (2)$$

[0030] Für die Position r_0 erhält man

$$\Delta R_1 = \Delta R_3 \quad (3)$$

50 [0031] Unter Berücksichtigung der Figur 1 ergibt sich damit

$$\Delta R_2 = \Delta R_4 \quad (4)$$

wobei aus der Formel 2 sich ein Brückensignal von

$$U_Q = U \cdot A_S \cdot M_Y \cdot (z_C)$$

ergibt.

Dabei ist A_S ein konstanter Faktor, der von den genauen Sensorabmaßen, dem Sensormaterial sowie den Widerstandseigenschaften abhängt.

$M_Y(z_C)$ ist der Wert des Biegemomentes um die biegesteife Achse (Y-Achse in Bild1).

[0032] Diese Schaltung ist zugleich unempfindlich gegen Torsion, da aus Symmetriegründen unter Torsion gilt

$$\Delta R_1 = \Delta R_2$$

und

$$\Delta R_3 = \Delta R_4$$

wodurch sich in Formel (2) das Brückensignal $U_Q = 0$ ergibt.

Auf Grund dieser Anordnung und Signalauswertung ist in der Position $r = r_0$ dieser Sensor torsions- und querkraftkompensiert für Biegemomente um die biegesteife Achse. Darüber hinaus ist der Sensor unempfindlich auf Biegung um die biegeeweiche Achse.

[0033] Ein ähnliches Bild ergibt sich bei einer beliebigen örtlich variierenden Biegebelastung um die biegeeweiche Achse (X-Achse). Dabei gilt:

$$\Delta R_1 = \Delta R_4$$

und

$$\Delta R_2 = \Delta R_3$$

für jede radiale Position r . Somit erhält man auch hier für das Brückensignal ein $U_Q = 0$

[0034] Auf einen solchen Sensor können mehrere derartige Brückenschaltungen beliebig aneinander gereiht sein. Biegemessungen können dabei auch erfolgen, wenn die Brückenwiderstände in einer oder in mehreren Ebenen angeordnet sind. Sie führen zum gleichen torsionskompensierten Ergebnis.

[0035] Eine zuverlässige Messung kann auch erreicht werden, wenn zwei Brückenschaltungen vorhanden sind, wobei die Widerstände der einen Brücke in Positionen $r > r_0$ und die Widerstände der anderen Brücke in Positionen $r < r_0$ angeordnet sind, wodurch die torsions- und querkraftbedingten Fehler jeweils unterschiedliche Vorzeichen aufweisen und die Beträge der Fehler gleich groß sind.

Patentansprüche

1. Biegemomentsensor, bestehend aus einer dehnungsempfindlichen Widerstände aufweisenden Brückenschaltung, wobei die dehnungsempfindlichen Widerstände unmittelbar auf einem metallischen Bauteil angeordnet sind, an welchem zwischenträgerfrei direkt Biegekräfte angreifen, wobei bei Boegung des Bauteils ein der Dehnung der Dickschichtwiderstände entsprechendes elektrisches Signal an der Brückenschaltung abnehmbar ist, **dadurch gekennzeichnet, daß** die dehnungsempfindlichen Widerstände (R1, R2, R3, R4) auf dem Bauteil (1) kreisähnlich angeordnet sind, wobei die Widerstände eines Brückenzweiges (R1, R2; R3, R4) diagonal zueinander jeweils in einer Position (r_0) angeordnet sind, in welcher die Widerstandsänderung jedes Widerstandes (R1, R2, R3, R4) unter Biegung gleiche Betragswerte einnimmt, und das an der Brückenschaltung abnehmbare Ausgangssignal (U_Q) nur von der Biegemoment abhängig ist.
2. Biegemomentsensor nach Anspruch 1, **dadurch gekennzeichnet, daß** die dehnungsempfindlichen Widerstände (R1, R2, R3, R4) der Brückenzweige außerhalb einer, auf der Oberfläche (8) des Bauteiles (1) verlaufenden Ausnehmung (3), diese umfassend, angeordnet sind.
3. Biegemomentsensor nach Anspruch 2, **dadurch gekennzeichnet, daß** das Bauteil (1) in seinem Randbereich radiale Einbuchtungen (9, 10, 11, 12) sowie die Ausnehmung (3) radiale Bereiche aufweist, wobei je eine radiale Einbuchtung (9, 10, 11, 12) sowie ein radialer Bereich der Ausnehmung (3) einem Widerstand (R1, R2, R3, R4) zugeordnet ist, welcher auf einer Verbindungslinie (13) des ersten Radius der Einbuchtung (9, 10, 11, 12) und eines zweiten Radius der Ausnehmung (3) angeordnet ist.
4. Biegemomentsensor nach Anspruch 3, **dadurch gekennzeichnet, daß** die Ausnehmung (3) kreisförmig ausgebildet ist, wobei jeder Widerstand (R1, R2, R3, R4) radial mit annähernd gleichen Winkelabständen um die Ausnehmung (3) und in seiner Längserstreckung senkrecht zu der Verbindungslinie (13) angeordnet ist.
5. Biegemomentsensor nach einem der vorhergehenden Ansprüche, **dadurch gekennzeichnet, daß** die Widerstände (R1, R2, R3, R4) auf der planen Oberfläche (8) des aus Metall bestehenden und einen rechteckförmigen Querschnitt aufweisenden Bauteils (1) angeordnet sind.
6. Biegemomentsensor nach Anspruch 5, **dadurch**

gekennzeichnet, daß die Widerstände (R1, R2, R3, R4) als Dickschichtwiderstände ausgebildet sind, wobei die Empfindlichkeit der zur Herstellung der Widerstände verwendeten Widerstandspaste bezüglich einer Längs- und Querdehnung unterschiedlich ist. 5

7. Biegemomentsensor nach Anspruch 5 oder 6 **dadurch gekennzeichnet, dass** zur Messung der Biegung die Dickschichtwiderstände (R1, R2, R3, R4) in einer Ebene angeordnet sind. 10
8. Biegemomentsensor nach Anspruch 5 oder 6 **dadurch gekennzeichnet, dass** zur Messung der Biegung die Dickschichtwiderstände (R1, R2, R3, R4) in zwei oder mehreren Ebenen angeordnet sind. 15
9. Biegemomentsensor nach Anspruch 1 **dadurch gekennzeichnet, dass** zwei Brückenschaltungen vorhanden sind, wobei die Widerstände der ersten Brückenschaltung in einer Position $r_1 < r_0$ und die Widerstände der zweiten Brückenschaltung in einer Position $r_2 > r_0$ angeordnet sind, wobei die Positionen r_1 und r_2 betragsmäßig dieselbe Differenz zur Position r_0 aufweisen. 20 25

30

35

40

45

50

55

Fig. 1

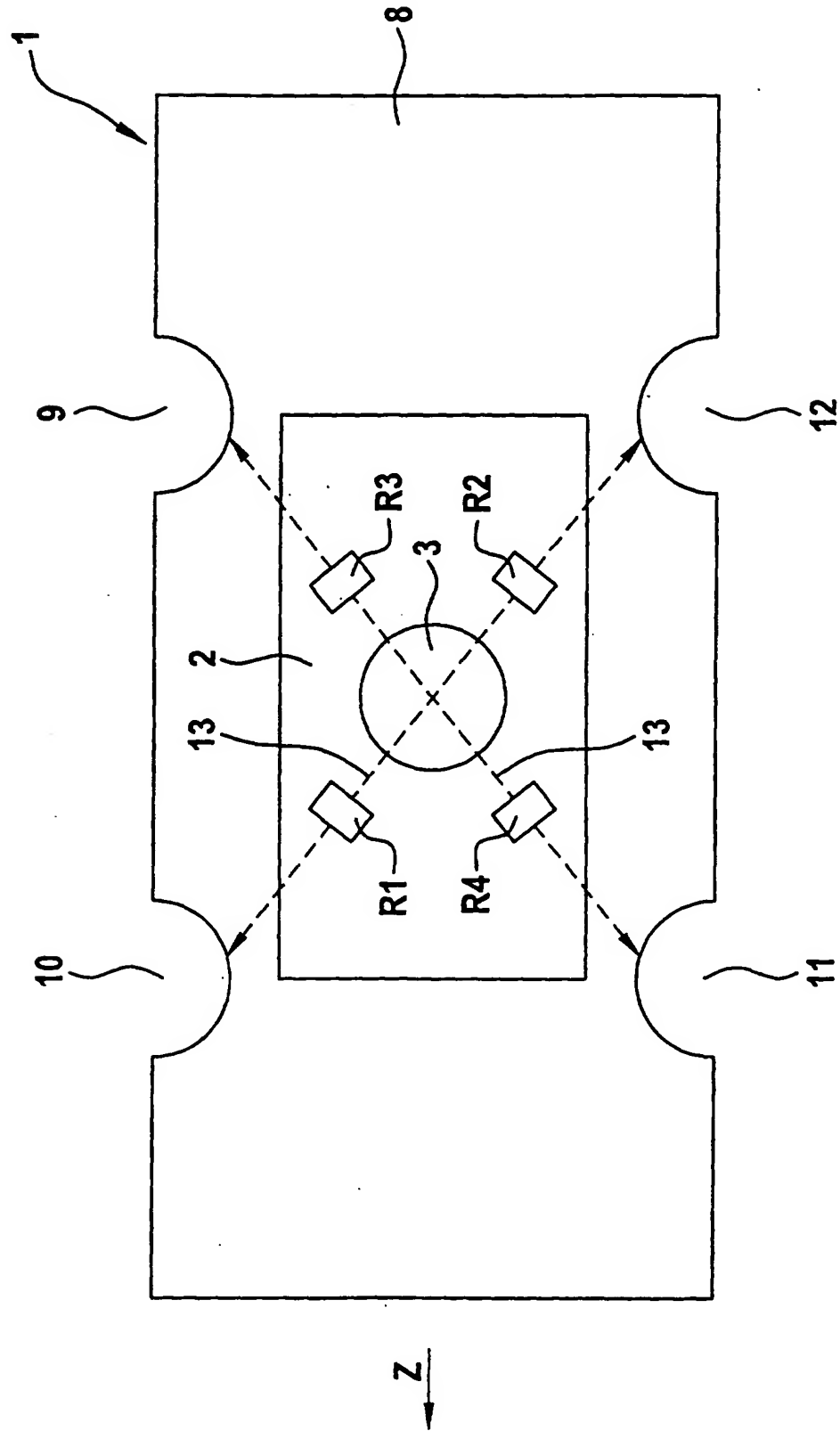


Fig. 2

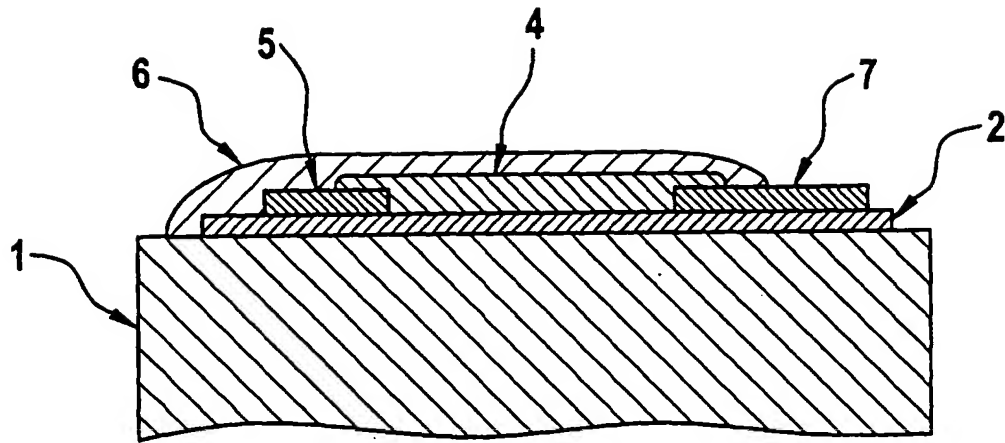


Fig. 3

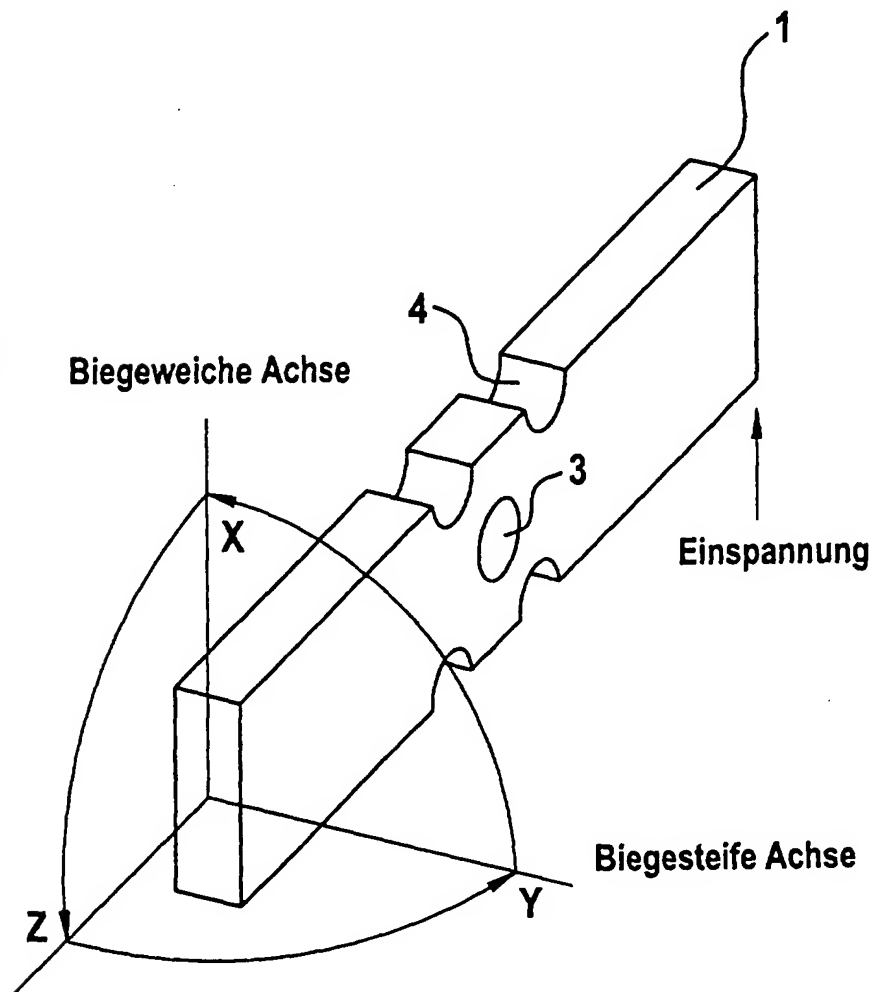
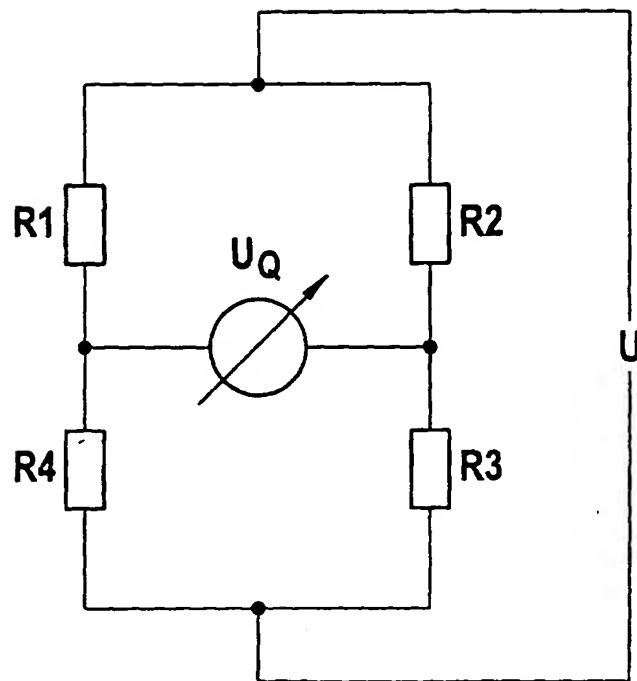


Fig. 4



(19)



Europäisches Patentamt

European Patent Office

Office européen des brevets



(11)

EP 1 189 047 A3

(12)

EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG

(88) Veröffentlichungstag A3:
29.09.2004 Patentblatt 2004/40

(51) Int Cl.7: G01L 1/22, G01G 3/14

(43) Veröffentlichungstag A2:
20.03.2002 Patentblatt 2002/12

(21) Anmeldenummer: 01122250.2

(22) Anmeldetag: 17.09.2001

(84) Benannte Vertragsstaaten:
AT BE CH CY DE DK ES FI FR GB GR IE IT LI LU
MC NL PT SE TR
Benannte Erstreckungsstaaten:
AL LT LV MK RO SI

(30) Priorität: 17.07.2001 DE 10135686
19.09.2000 DE 20016329 U

(71) Anmelder: SIEMENS AKTIENGESELLSCHAFT
80333 München (DE)

(72) Erfinder:
• Penzar, Zlatko, Dr. rer. nat.
60529 Frankfurt (DE)
• Porth, Wolfgang
60388 Frankfurt (DE)
• Irion, Jürgen
29378 Wittingen (DE)
• Ressler, Andrea
61449 Steinbach (DE)

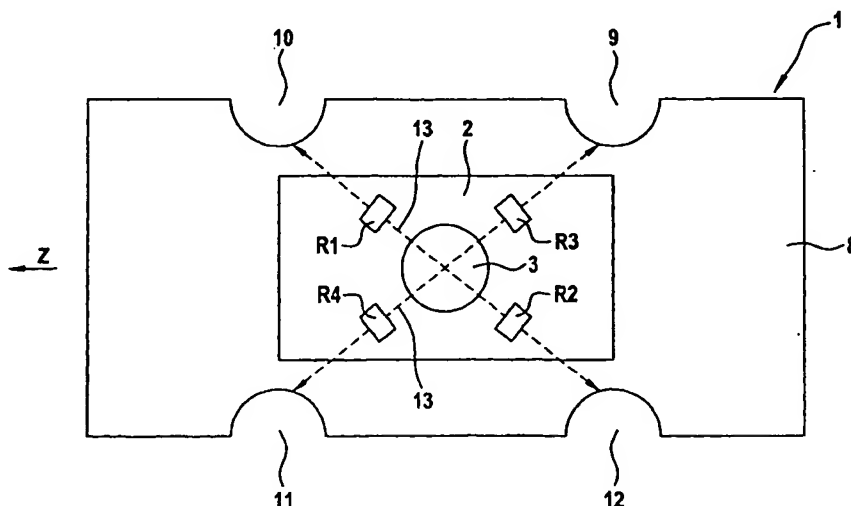
(54) Biegemomentsensor

(57) Die Erfindung betrifft einen Biegemomentsensor, mit einer dehnungsempfindlichen Widerstände aufweisenden Brückenschaltung, wobei die dehnungsempfindlichen Widerstände unmittelbar auf einem Bauteil angeordnet sind, an welchem zwischenträgerfrei direkt Biegekräfte angreifen, wobei bei Biegung des Bauteiles ein der Dehnung der Dickschichtwiderstände entsprechendes elektrisches Signal an der Brückenschaltung abnehmbar ist.

Bei einem Biegemomentsensor, bei welchem bei

variierender Biegebelast die Erzeugung eines fehlerfreien Brückensignales gewährleistet ist, sind die dehnungsempfindlichen Widerstände (R_1 , R_2 , R_3 , R_4) auf dem Bauteil (1) kreisähnlich angeordnet, wobei die Widerstände eines Brückenastes (R_1 , R_2 ; R_3 , R_4) diagonal zueinander jeweils in einer Position (r_0) angeordnet sind, in welcher die Widerstandsänderung jedes Widerstandes (R_1 , R_2 , R_3 , R_4) unter Biegung gleiche Betragswerte einnimmt, und das an der Brückenschaltung abnehmbare Ausgangssignal (U_Q) nur von dem Biegemoment abhängig ist.

Fig. 1





Europäisches
Patentamt

EUROPÄISCHER RECHERCHENBERICHT

Nummer der Anmeldung
EP 01 12 2250

EINSCHLÄGIGE DOKUMENTE			
Kategorie	Kennzeichnung des Dokuments mit Angabe, soweit erforderlich, der maßgeblichen Teile	Betrifft Anspruch	KLASSIFIKATION DER ANMELDUNG (Int.Cl.7)
X	US 3 320 569 A (JONES EDGAR J) 16. Mai 1967 (1967-05-16) * Spalte 1, Zeilen 7-16 * * Spalte 1, Zeile 46 - Spalte 2, Zeile 14; Abbildungen 1-5 *	1,2,5-9	G01L1/22 G01G3/14
X	DE 196 27 385 A (BAYERISCHE MOTOREN WERKE AG) 8. Januar 1998 (1998-01-08) * Spalte 4, Zeilen 7-52 * * Spalte 6, Zeilen 21-66; Abbildungen 2,4,5,6a,6b *	1,2,5-9	
A	US 4 065 962 A (SHOBERG RALPH S) 3. Januar 1978 (1978-01-03) * Spalte 2, Zeile 60 - Spalte 4, Zeile 21; Abbildungen 1-4 *	1-4	
A	DE 198 43 579 A (MANNESMANN VDO AG) 13. April 2000 (2000-04-13) * Spalte 2, Zeilen 30-41 * * Spalte 5, Zeilen 50-66; Abbildung 6 *	5-9	
			RECHERCHIERTE SACHGEBIETE (Int.Cl.7)
			G01L G01G
Der vorliegende Recherchenbericht wurde für alle Patentansprüche erstellt			
Recherchenort	Abschlußdatum der Recherche	Prüfer	
Berlin	9. August 2004	Prasse, T	
KATEGORIE DER GENANNTEN DOKUMENTE		T : der Erfindung zugrunde liegende Theorien oder Grundsätze E : älteres Patentdokument, das jedoch erst am oder nach dem Anmeldedatum veröffentlicht worden ist D : in der Anmeldung angeführtes Dokument L : aus anderen Gründen angeführtes Dokument & : Mitglied der gleichen Patentfamilie, übereinstimmendes Dokument	
X : von besonderer Bedeutung allein betrachtet Y : von besonderer Bedeutung in Verbindung mit einer anderen Veröffentlichung derselben Kategorie A : technologischer Hintergrund O : mündliche Offenbarung P : Zwischenliteratur			

**ANHANG ZUM EUROPÄISCHEN RECHERCHENBERICHT
 ÜBER DIE EUROPÄISCHE PATENTANMELDUNG NR.**

EP 01 12 2250

In diesem Anhang sind die Mitglieder der Patentfamilien der im obengenannten europäischen Recherchenbericht angeführten Patentedokumente angegeben.

Die Angaben über die Familienmitglieder entsprechen dem Stand der Datei des Europäischen Patentamts am
 Diese Angaben dienen nur zur Unterrichtung und erfolgen ohne Gewähr.

09-08-2004

Im Recherchenbericht angeführtes Patentedokument		Datum der Veröffentlichung	Mitglied(er) der Patentfamilie	Datum der Veröffentlichung
US 3320569	A	16-05-1967	GB 1100091 A	24-01-1968
			US 3421132 A	07-01-1969
DE 19627385	A	08-01-1998	DE 19627385 A1	08-01-1998
			EP 0816817 A2	07-01-1998
			JP 10073501 A	17-03-1998
			US 5894094 A	13-04-1999
US 4065962	A	03-01-1978	KEINE	
DE 19843579	A	13-04-2000	DE 19843579 A1	13-04-2000
			AT 245809 T	15-08-2003
			AU 758914 B2	03-04-2003
			AU 6191399 A	10-04-2000
			BR 9914030 A	03-07-2001
			CN 1319180 T	24-10-2001
			DE 59906377 D1	28-08-2003
			WO 0017617 A1	30-03-2000
			EP 1116015 A1	18-07-2001
			ES 2204157 T3	16-04-2004
			JP 2002525599 T	13-08-2002
			US 6675663 B1	13-01-2004

EPO FORM P0481

Für nähere Einzelheiten zu diesem Anhang : siehe Amtsblatt des Europäischen Patentamts, Nr.12/82

**This Page is Inserted by IFW Indexing and Scanning
Operations and is not part of the Official Record**

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images include but are not limited to the items checked:

- ☒ **BLACK BORDERS**
- ☐ **IMAGE CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES**
- ☒ **FADED TEXT OR DRAWING**
- ☒ **BLURRED OR ILLEGIBLE TEXT OR DRAWING**
- ☐ **SKEWED/SLANTED IMAGES**
- ☐ **COLOR OR BLACK AND WHITE PHOTOGRAPHS**
- ☐ **GRAY SCALE DOCUMENTS**
- ☐ **LINES OR MARKS ON ORIGINAL DOCUMENT**
- ☒ **REFERENCE(S) OR EXHIBIT(S) SUBMITTED ARE POOR QUALITY**
- ☐ **OTHER:** _____

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning these documents will not correct the image problems checked, please do not report these problems to the IFW Image Problem Mailbox.